

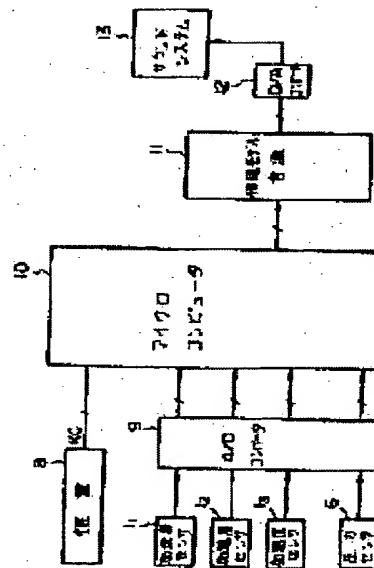
MUSICAL TONE CONTROLLER

Patent number: JP4184490
Publication date: 1992-07-01
Inventor: AOKI EIICHIRO
Applicant: YAMAHA CORP
Classification:
- international: G10H1/053; G10H7/00; G10H7/08; G10H1/053;
G10H7/00; G10H7/08; (IPC1-7): G10H1/053; G10H7/00
- european:
Application number: JP19900314689 19901120
Priority number(s): JP19900314689 19901120

[Report a data error here](#)

Abstract of JP4184490

PURPOSE: To increase the degree of freedom of sound creation by controlling musical tone signals in accordance with acceleration signals and pressure signal and outputting musical tone control data which attenuates the musical tone signals when these signals are not outputted. CONSTITUTION: Acceleration detecting means 11 to 13 detect the accelerations of the motion of a performance operating element and outputs the acceleration signals when a player applies certain motion and pressure to the performance operating element. A pressure detecting means 6 detects the pressure applied to this performance operating element and outputs a pressure signal. A control means 10, therefore, outputs the musical tone control data controlling the musical tone signals in accordance with the acceleration signals and the pressure signal. The control means 10 outputs the musical tone control data to attenuate the musical tone signals when the player stops applying the motion or pressure to the performance operating element and the acceleration signals or pressure signal is no more outputted from the acceleration detecting means 11 to 13 or the pressure detecting means 6. The degree of freedom of sound creation is increased in this way.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

BEST AVAILABLE COPY

⑰ 公開特許公報 (A)

平4-184490

⑯ Int. Cl.⁵G 10 H 1/053
7/00

識別記号

府内整理番号

C 7829-5H
7829-5H

⑮ 公開 平成4年(1992)7月1日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全10頁)

⑭ 発明の名称 楽音制御装置

⑮ 特 願 平2-314689

⑮ 出 願 平2(1990)11月20日

⑯ 発明者 青木 栄一郎 静岡県浜松市中沢町10番1号 ヤマハ株式会社内
 ⑯ 出願人 ヤマハ株式会社 静岡県浜松市中沢町10番1号
 ⑯ 代理人 弁理士 志賀 正武 外2名

明細書

1. 発明の名称

楽音制御装置

2. 特許請求の範囲

演奏操作子に与えられる運動の加速度を検出して加速度信号を出力する加速度検出手段と、前記演奏操作子に与えられる圧力を検出して圧力信号を出力する圧力検出手段と、

前記加速度信号および前記圧力信号とに基づいて楽音信号を制御する楽音制御データを出力すると共に、前記加速度検出手段あるいは前記圧力検出手段から前記加速度信号あるいは前記圧力信号が出力されない場合には、前記楽音信号を減衰させる楽音制御データを出力する制御手段とを具備することを特徴とする楽音制御装置。

3. 発明の詳細な説明

「産業上の利用分野」

この発明は演奏操作子に与えられる運動および圧力の状態に対応して楽音を制御する楽音制御装

置に関する。

「従来の技術」

近年、技術の向上により、楽音制御装置の音源も多種多様な楽音が得られるようになっている。

その音源の1つとして、実際の自然楽器の発音原理をシミュレートすることにより得られたモデルを動作させ、これにより、自然楽器の楽音を合成する物理モデル音源が種々、提案されている。

この物理モデル音源のうち、弦楽器音の物理モデル音源(以下、弦モデル音源という)としては、弦の弾性特性をシミュレートした非線形素子と、弦の振動周期に相当する遅延時間を有する遅延回路とを閉ループ接続した構成のものが知られており、このループ回路を共振状態とし、ループを循環する信号が弦楽器の楽音信号として取り出される。

尚、この種の技術は、例えば、特開昭63-40199号公報や特公昭58-58679号公報に開示されている。

そして、上述した従来の楽音制御装置に用いら

れる物理モデル音源、例えば、接弦モデル音源のパラメータの内、弓圧の制御は楽音制御装置のキーボードに設けられたスライド操作子のつまみに設けられた圧力センサによって演奏者のつまみをにぎる圧力の強さを検出して行っている。また、弓速の制御は演奏者のスライド操作子をスライドさせる速度を検出して行っている。

「発明が解決しようとする課題」

ところで、上述した従来のスライド操作子は、第19図に示すように、所定回数巻回されたコイル18の中を磁石19をスライドさせる等の構造をしているため、それをキーボード等に固定しなければならず、その設置場所に制約されるという欠点があった。

この発明は上述した事情に鑑みてなされたもので、設置場所に制約されることなく、自由に操作することができる演奏操作子を備え、演奏者の自由な動作に応じて楽音制御を行うことができる楽音制御装置を提供することを目的としている。

「課題を解決するための手段」

ー_タを出力する。

そして、演奏者が演奏操作子に運動あるいは圧力を与えることを停止して、加速度検出手段あるいは圧力検出手段から加速度信号あるいは圧力信号が出力されなくなると、制御手段は、楽音信号を減衰させる楽音制御データを出力する。

「実施例」

以下、図面を参照してこの発明の一実施例について説明する。第2図はこの発明の第1の実施例による楽音制御装置に用いられる演奏操作子の構成を示す概略斜視図であり、この図において、1₁～1₃はそれぞれスティック2の一端部に取り付けられ、X方向、Y方向およびZ方向のそれぞれの加速度を検出する加速度センサである。

ここで、第3図(a)および(b)に加速度センサ1の外観構成の正断面図および上面図を示す。この加速度センサ1は、軸部3aの両端につば状部3b、3cが一体に形成されたフレーム3のつば状部3b、3cのそれぞれの内側に接してドーナツ状の圧電素子4₁、4₂が軸部3aに嵌装されると共に、

この発明は、演奏操作子に与えられる運動の加速度を検出して加速度信号を出力する加速度検出手段と、前記演奏操作子に与えられる圧力を検出して圧力信号を出力する圧力検出手段と、前記加速度信号および前記圧力信号とに基づいて楽音信号を制御する楽音制御データを出力すると共に、前記加速度検出手段あるいは前記圧力検出手段から前記加速度信号あるいは前記圧力信号が出力されない場合には、前記楽音信号を減衰させる楽音制御データを出力する制御手段とを具備することを特徴としている。

「作用」

この発明によれば、演奏者が演奏操作子にある運動および圧力を与えると、加速度検出手段は、その演奏操作子の運動の加速度を検出して加速度信号を出力する。また、圧力検出手段は、その演奏操作子に与えられた圧力を検出して圧力信号を出力する。

これにより、制御手段は、加速度信号および圧力信号に基づいて楽音信号を制御する楽音制御デ

圧電素子4₁、4₂との間の軸部3aにおもり5が遊戯されている。そして、演奏者がスティック2を振ると、おもり5が図中l方向あるいはm方向へ移動して圧電素子4₁あるいは4₂を圧し、これにより、この加速度センサ1から加速度に応じた加速度信号が出力される。尚、加速度信号は、圧電素子4₁、4₂のそれぞれ出力信号の差である。これは、演奏者がスティック2の振りを停止した時に加速度信号が0になるようにするために、即ち、スティック2の振りが停止する時の加速度が検出できるようにするためである。

また、第2図において、6はスティック2の他端部に嵌入されたグリップ7に取り付けられた圧力センサである。

次に、第1図にこの発明の第1の実施例による楽音制御装置の構成のブロック図を示す。この図において、第2図の各部に対応する部分には同一の符号を付け、その説明を省略する。第1図において、8は複数のキーからなる鍵盤であり、キーが押されたことを検出してそのキーに対応したキ

一コードKCを出力する。9は加速度センサ1、～1、および圧力センサ6からそれぞれ出力されるアナログの加速度信号をデジタルデータに変換するA/Dコンバータである。

また、10はCPU(中央処理装置)、プログラムROM、各種のデータが一時記憶されるRAMおよびI/Oインターフェイスを内蔵する1チップのマイクロコンピュータ、11は上述した物理モデル音源のうち、擦音モデル音源である。12は物理モデル音源11から出力される楽音データをアナログの楽音信号に変換するD/Aコンバータ、13は楽音信号を入力して楽音を発生するアンプおよびスピーカ等からなるサウンドシステムである。

このような構成において、演奏者が鍵盤8を用いて演奏すると共に、第2図の演奏操作子を空間上で振った場合のマイクロコンピュータ10内のCPUの動作について第4図～第10図のフローチャートに基づいて説明する。

第1図の楽音制御装置に電源が投入されると、

ステップSC2では、マイクロコンピュータ10内のROMにコード毎にまとめて記憶された物理モデル音源11の制御すべきパラメータ(フィルタや非線形素子等のパラメータ)をレジスタTCの値に応じて読み出して物理モデル音源11へ送出する。これにより、物理モデル音源11の音色毎の各パラメータが設定され、音色が変わる。そして、CPUは、メインルーチンへ戻り、ステップSA4へ進む。

ステップSA4では、演奏操作子の各センサ1～1、および8の出力信号を検出してその出力信号に応じて物理モデル音源11の各パラメータを制御する演奏操作子処理を行う。

この演奏操作子処理においては、演奏操作子の各センサ1～1、および6の出力信号の検出およびその出力信号による物理モデル音源11の各パラメータの制御は、所定間隔のタイミングで行う。そこで、その所定間隔のタイミングをカウントするカビットのカウンタTIMEを設ける。

この演奏操作子処理のルーチンを第7図に示す。

マイクロコンピュータ10内のCPUは、まず、第4図のステップSA1の処理へ進み、装置各部のイニシャライズを行う。このイニシャライズは、物理モデル音源11への初期の音色の設定、鍵盤8や加速度センサ1～1、圧力センサ6等のインターフェイスの設定およびワーキングメモリのクリア等である。そして、ステップSA2へ進む。

ステップSA2では、鍵盤8のいずれかのキーがオンされた瞬間に働く鍵処理を行う。この鍵処理のルーチンを第5図に示す。このルーチンにおいて、ステップSB1では、鍵盤8から出力されたキーコードKCをレジスタKCDへ記憶した後、メインルーチンへ戻り、ステップSA3へ進む。

ステップSA3では、種々の音色を選択する音色スイッチ(図示略)のオン状態を検出する音色スイッチ処理を行う。この音色スイッチ処理のルーチンを第6図に示す。このルーチンにおいて、ステップSC1では、オンされた音色スイッチのコードをレジスタTCへ記憶した後、ステップSC2へ進む。

このルーチンにおいて、ステップSD1では、上述したカウンタTIMEにおいてキャリーが発生した場合に1が立てられるキャリー発生フラグTFが1であるか否かを判断する。この判断結果が「NO」の場合には、ステップSD2へ進む。

ステップSD2では、フリーランのカビットのカウンタCNTの値がカウンタTIMEの値より大きいか否かを判断する。このカウンタCNTは、一定時間毎に行われるタイマ割込処理によってカウントアップする。このタイマ割込処理のルーチンを第8図に示す。このルーチンにおいて、ステップSE1では、カウンタCNTの値に1をインクリメントした後、メインルーチンへ戻る。ステップSD2の判断結果が「NO」の場合には、メインルーチンへ戻り、ステップSA2へ戻る。

一方、ステップSD2の判断結果が「YES」の場合には、ステップSD3へ進む。

ステップSD3では、演奏操作子データ入力処理を行う。即ち、演奏操作子の各センサ1～1、および6からそれぞれ出力され、A/Dコンバ-

タ8においてデジタルデータに変換された各データをRAMに記憶する。つまり、X方向の加速度センサ1₁のデータをRAMのレジスタAXへ、Y方向の加速度センサ1₂のデータをRAMのレジスタAYへ、Z方向の加速度センサ1₃のデータをRAMのレジスタAZへ、圧力センサ8のデータをRAMのレジスタTSへそれぞれ記憶した後、ステップSD4へ進む。

ステップSD4では、物理モデル音源1₁へ送出するパラメータを発生する音源パラメータ発生処理を行う。この音源パラメータ発生処理のルーチンを第9図に示す。このルーチンにおいて、ステップSF1では、X方向、Y方向およびZ方向のすべての加速度センサ1₁～1₃の加速度が0の時に1を立てるフラグZFを初期値として1を立てた後、ステップSF2へ進む。

ステップSF2では、レジスタAXに記憶された値が予め設定されたしきい値TAより小さいか否かを判断する。この判断結果が「YES」の場合には、ステップSF3へ進む。

ステップSF9では、レジスタAZに0を記憶した後、ステップSF11へ進む。

一方、ステップSF8の判断結果が「NO」の場合には、ステップSF10へ進む。

ステップSF10では、フラグZFを0にリセットした後、ステップSF11へ進む。

ステップSF11では、X方向およびY方向のそれぞれの加速度の積分を行ってそれぞれの速度を求める。このために、X方向の速度を示すX速度変数VXにVX+AX(X方向の加速度データ)を代入すると共に、Y方向の速度を示すY速度変数VYにVY+AY(Y方向の加速度データ)を代入する。この処理は、加速度を累算することにより、加速度の積分の代わりをしているのである。そして、ステップSF12へ進む。

ステップSF12では、X方向およびY方向のそれぞれの速度の合成ベクトルの大きさ($\sqrt{VX^2 + VY^2}$)を物理モデル音源1₁のパラメータである弓速v_oとすると共に、レジスタTSに記憶された値、即ち、圧力センサ8の出力信号に応じたデ

ステップSF3では、レジスタAXに0を記憶した後、ステップSF5へ進む。

一方、ステップSF2の判断結果が「NO」の場合には、ステップSF4へ進む。

ステップSF4では、フラグZFを0にリセットした後、ステップSF5へ進む。

ステップSF5では、レジスタAYに記憶された値が予め設定されたしきい値TAより小さいか否かを判断する。この判断結果が「YES」の場合には、ステップSF6へ進む。

ステップSF6では、レジスタAYに0を記憶した後、ステップSF8へ進む。

一方、ステップSF5の判断結果が「NO」の場合には、ステップSF7へ進む。

ステップSF7では、フラグZFを0にリセットした後、ステップSF8へ進む。

ステップSF8では、レジスタAZに記憶された値が予め設定されたしきい値TAより小さいか否かを判断する。この判断結果が「YES」の場合には、ステップSF9へ進む。

ータを物理モデル音源1₁のパラメータである弓速v_oとした後、ステップSF13へ進む。

ステップSF13では、レジスタAZに記憶されたZ方向の加速度データを物理モデル音源1₁のデチューン(音程を微妙にずらす機能)データに用いる。このために、次式に示すように、デチューンDDをAZの値に応じて変化させたデチューンDD(AZ)と、レジスタKCDに記憶されたコードKCDに応じたディレイ長DL(KCD)とを掛け合わせたものを、物理モデル音源1₁のディレイのディレイ長Dとする。これにより、ディレイ長Dはデチューンのついたディレイ長となる。

$$D \leftarrow DD(AZ) \times DL(KCD) \dots \oplus$$

そして、ステップSF14へ進む。

ステップSF14では、物理モデル音源1₁に弓速v_o、弓速v_oおよびディレイ長Dのそれぞれのデータを送出した後、第7図の演奏操作子処理のルーチンへ戻る。

第7図の演奏操作子処理のルーチンにおいて、ステップSD5では、DC補正フィルタリング処

理を行う。

この処理は、上述した音源パラメータ発生処理ルーチンにおいて加速度データを積分して速度を求めているが、加速度センサ₁～₃の各素子のばらつきのために、演奏操作子を振ってから止めた場合、加速度データとしてはマイナスのデータが出るはずであるが、そのデータを積分して速度を求めてもその値が必ず0になるとは限らないので、それを補正するために行うものである。

このDC補正フィルタリング処理のルーチンを、第10図に示す。このルーチンにおいて、ステップSG1では、フラグZFに1が立てられているか否か、即ち、X方向、Y方向およびZ方向のすべての加速度が0であるか否かを判断する。この判断結果が「YES」の場合には、ステップSG2へ進む。

ステップSG2では、X速度変数VXにVXX×FC($0 < FC < 1$)を代入すると共に、Y方向の速度を示すY速度変数VYにVYY×FCを代入する。この処理は、速度を減衰させる処理であり、

ステップSA2へ戻る。

また、第7図の演奏操作子処理のステップSD1の判断結果が「YES」の場合、即ち、キャリー発生フラグTFに1が立っている場合には、ステップSD8へ進む。

ステップSD9では、カウンタCNTの最上位が“0”であるか否かを判断する。この判断結果が「NO」のメインルーチンへ戻り、ステップSA2へ戻る。

一方、ステップSD9の判断結果が「YES」の場合には、ステップSD10へ進む。

ステップSD10では、キャリー発生フラグTFを0にリセットした後、メインルーチンへ戻り、ステップSA2へ戻る。

以上説明した各種の処理が行われることにより、演奏者が鍵盤0を用いて演奏をすると共に、空間で振った演奏操作子の動作に応じて物理モデル音源11、今の場合、擦弦モデル音源の弓速v、弓圧pおよびディレイ長D等のパラメータが制御され、物理モデル音源11から楽音データが出力さ

れ、等価的にハイパスフィルタと同等の働きをする処理である。そして、第7図の演奏操作子処理のルーチンへ戻る。

一方、ステップSG1の判断結果が「NO」の場合、即ち、X方向、Y方向およびZ方向のいずれかの加速度が0でない場合には、なにもせず、第7図の演奏操作子処理のルーチンへ戻る。これは、楽音を持続させたい場合があるからである。

第7図の演奏操作子処理のルーチンにおいて、ステップSD6では、カウンタTIMEの値にタイミング間隔ΔT($\Delta T < 2^{-11}$)をインクリメントした後、ステップSD7へ進む。

ステップSD7では、カウンタTIMEにキャリーが発生したか否かを判断する。この判断結果が「NO」の場合には、メインルーチンへ戻り、ステップSA2へ戻る。

一方、ステップSD7の判断結果が「YES」の場合には、ステップSD8へ進む。

ステップSD8では、キャリー発生フラグTFに1を立てた後、メインルーチンへ戻り、ステッ

プSA2へ戻る。

尚、D/Aコンバータ12において、楽音信号に変換された後、サウンドシステム13から楽音が

出力される。

尚、上述した第1の実施例の音源パラメータ処理においては、フラグZFのセット/リセットを、加速度センサ₁～₃の出力があるしきい値を越えた場合に行う例を示したが、圧力センサ6の出力があるしきい値を越えた場合に行ってもよい。この場合の方が演奏者が任意に設定できるので、有効である。ここで、その場合の音源パラメータ発生処理について第11図のフローチャートに基づいて説明する。

このルーチンにおいて、ステップSF101では、X速度変数VXにVX+AXを代入すると共に、Y速度変数VYにVY+AYを代入した後、ステップSF102へ進む。

ステップSF102では、レジスタTSに記憶された値が予め設定されたしきい値TPより小さいか否かを判断する。この判断結果が「YES」の場合には、ステップSF103へ進む。

ステップSF103では、フラグZFに1を立てると共に、レジスタTSに0を記憶した後、ステップSF105へ進む。

一方、ステップSF102の判断結果が「NO」の場合には、ステップSF104へ進む。

ステップSF104では、フラグZFを0にリセットした後、ステップSF105へ進む。

ステップSF105では、X方向およびY方向のそれぞれの速度の合成ベクトルの大きさ($\sqrt{V_X^2 + V_Y^2}$)を弓速vとともに、レジスタTSに記憶された値を弓圧pとした後、ステップSF106へ進む。

ステップSF106では、上述した①式に示すように、デチューンDDをAZの値に応じて変化させたデチューンDD(AZ)と、レジスタKCDに記憶されたキーコードKCDに応じたディレイ長DL(KCD)とを掛け合わせたものを、ディレイ長Dとした後、ステップSF107へ進む。

ステップSF107では、物理モデル音源11に弓速v、弓圧pおよびディレイ長Dのそれぞれ

のデータを送出した後、第7図の演奏操作子処理のルーチンへ戻る。

また、フラグZFのセット／リセットは、別にスイッチを設けて演奏者が任意に行うようにしてもよい。

さらに、上述した第1の実施例のDC補正フィルタリング処理においては、フラグZFに1が立っている場合に速度の減衰を行う例を示したが、第12図のフローチャートに示すように、フラグZFのセット／リセットにかかわらず速度の減衰を行うようにしてもよく、また、第13図のフローチャートに示すように、フラグZFに1が立っている場合に、速度VXおよびVYを0にするようにしてもよい。後者の場合は、速度VXおよびVYを直ぐに0としても物理モデル音源11において楽音データの自然減衰が行われるので、特に問題はない。

加えて、上述した第1の実施例のDC補正フィルタリング処理においては、速度を減衰するのに速度VXおよびVYにそれぞれある値FCを乗算

する例を示したが、その代わりに、2進数で表された速度データの値を1ビットシフトダウンして1/2にするようにしてもよい。

また、上述した第1の実施例においては、物理モデル音源11として擦弦モデル音源を用いた例を示したが、管楽器の物理モデル音源(以下、管モデル音源という)を用いてもよい。ここで、管モデル音源を用いた場合の音源パラメータ発生処理とDC補正フィルタリング処理について第14図および第15図のフローチャートに基づいて説明する。

第14図の音源パラメータ発生処理のルーチンにおいて、ステップSF201では、X速度変数VXにVX+AXを代入するとともに、Y速度VYにVY+AYを代入した後、ステップSF202へ進む。

ステップSF202では、X速度変数PXにPX+VXを代入するとともに、Y速度変数PYにPY+AYを代入する。これは、管モデル音源の制御すべきパラメータ息圧およびアンプシュアは共

に変位であるので、加速度AXおよびAYを2度積分して変位PXおよびPYを求めているのである。そして、ステップSF203へ進む。

ステップSF203では、レジスタTSに記憶された値が予め設定されたしきい値TPより小さいか否かを判断する。この判断結果が「YES」の場合には、ステップSF204へ進む。

ステップSF204では、フラグZFに1を立てると共に、レジスタTSに0を記憶した後、ステップSF206へ進む。

一方、ステップSF203の判断結果が「NO」の場合には、ステップSF205へ進む。

ステップSF205では、フラグZFを0にリセットした後、ステップSF206へ進む。

ステップSF206では、予めROMあるいはRAM内に記憶された変位PとアンプシュアEとの変換テーブルに基づいて、Y速度変数PYをアンプシュアデータEに変換した後、ステップSF207へ進む。

ステップSF207では、予めROMあるいは

R A M 内に記憶された変位 P と息圧 B との変換テーブルに基づいて、X 变位変数 P X を息圧データ B に変換した後、ステップ S F 2 0 8 へ進む。

ステップ S F 2 0 8 では、上述した①式に示すように、デチューン D D を A Z の値に応じて変化させたデチューン D D (A Z) と、レジスタ K C D に記憶されたキーコード K C に応じたディレイ長 D L (K C D) とを掛け合わせたものを、ディレイ長 D とした後、ステップ S F 2 0 9 へ進む。

ステップ S F 2 0 9 では、物理モデル音源 1 1 にアンプ・シャト E 、息圧 B およびディレイ長 D のそれぞれのデータを送出した後、第 7 図の演奏操作子処理のルーチンへ戻る。

次に、第 15 図の D C 振幅補正フィルタリング処理について説明する。このルーチンにおいて、ステップ S G 3 0 1 では、フラグ Z F に 1 が立てられているか否か、即ち、X 方向、Y 方向およびZ 方向のすべての加速度が 0 であるか否かを判断する。この判断結果が「Y E S」の場合には、ステップ S G 3 0 2 へ進む。

強ったりし、その白線やワイヤーに沿って演奏操作子を動かせばよい。この場合、加速度センサの出力信号を物理モデル音源 1 1 の速度に関するパラメータ(例えば、弓速)の制御に用いる。

また、2 次元の加速度を検出する場合には、演奏操作子の横方向への動作に応じた加速度センサの出力信号を例えば、物理モデル音源 1 1 の速度に関するパラメータ(例えば、弓速)の制御に用い、演奏操作子の縦方向への動作に応じた加速度センサの出力信号を例えば、物理モデル音源 1 1 の変位に関するパラメータ(例えば、弓圧)の制御に用いる。

さらに、上述した第 1 の実施例においては、圧力センサ 6 をスティック 2 の他端部に嵌入されたグリップ 7 に取り付け、演奏者がグリップ 7 をにぎる圧力を検出する例を示したが、スティック 2 の加速度センサ 1 , ~ 1 , を取り付けた一端部に圧力センサ 6 を取り付けて、演奏者がその圧力センサ 6 の部分を壁などにこすりつけるようにしてもよい。

ステップ S G 3 0 2 では、X 速度変数および Y 速度変数に 0 を代入した後、ステップ S C 3 0 3 へ進む。

ステップ S G 3 0 3 では、X 变位変数 P X に $P \times F C (0 < F C < 1)$ を代入すると共に、Y 变位変数 P Y に $P Y \times F C$ を代入した後、第 7 図の演奏操作子処理のルーチンへ戻る。

一方、ステップ S G 3 0 1 の判断結果が「N O」の場合、即ち、X 方向、Y 方向およびZ 方向のいずれかの加速度が 0 でない場合には、なにもせず、第 7 図の演奏操作子処理のルーチンへ戻る。

さらに、上述した第 1 の実施例においては、第 2 図の演奏操作子のスティック 2 に X 方向、Y 方向およびZ 方向の加速度センサ 1 , ~ 1 , を取り付け、3 次元の加速度を検出する例を示したが、これらの加速度センサ 1 , ~ 1 , のうち、1 つあるいは 2 つを取り外し、2 次元や 1 次元の加速度を検出するようにしてもよい。

そして、1 次元の加速度を検出する場合には、例えば、壁に白線を引いたり、空間にワイヤーを

加えて、上述した第 1 の実施例においては、X 方向の加速度と Y 方向の加速度の合成ベクトルの大きさを物理モデル音源 1 1 の弓速の制御に用い、Z 方向の加速度をディレイ長 D のデチューンの制御に用いた例を示したが、これに限定されない。例えば、X 方向、Y 方向およびZ 方向すべての加速度の合成ベクトルの大きさを物理モデル音源 1 1 の弓速の制御に用いるようにしてもよい。

また、上述した第 1 の実施例においては、加速度センサ 1 , ~ 1 , によって X 方向、Y 方向およびZ 方向それぞれの加速度を検出する例を示したが、X 軸、Y 軸およびZ 軸それぞれ軸の回りの角加速度を検出するようにしてもよい。

次に、本発明の第 2 の実施例について説明する。第 16 図は本発明の第 2 の実施例による楽器制御装置に用いられる演奏操作子の外観構成を示す斜視図であり、この図において、1 4 はそれぞれ角度が異なる複数の V 字型の溝 1 4 , ~ 1 4 , を備えた操作盤、1 5 は角錐部を有する手持ち部であり、演奏者がその角錐部を操作盤 1 4 の溝 1 4 , ~ 1

4₁のいずれかに押圧しながら図中P方向あるいはQ方向へスライドさせることにより、その操作に応じた信号を出力する。ここで、第17図(a)および(b)は手持ち部15の外観構成の正面図および側面図を示す。この図において、18は手持ち部15の側面に取り付けられた加速度センサ、17₁および17₂はそれぞれ角錐部の斜面に取り付けられた圧力センサである。

次に、第18図にこの発明の第2の実施例による楽音制御装置の構成のブロック図を示す。この図において、第3図および第17図の各部に対応する部分には同一の符号を付け、その説明を省略する。

このような構成において、例えば、物理モデル音源11として擦弦モデル音源を用いた場合には、擦弦モデル音源を圧力センサ17₁用と圧力センサ17₂用との2系統設ける。そして、各擦弦モデル音源の制御すべきパラメータのうち、弓速は加速度センサ16の出力信号に基づいて共通に制御し、弓圧はそれぞれ各圧力センサ17₁および

また、従来にない新規な演奏上の効果および新規な演奏操作を提供することができ、音作りの自由度が高いという効果がある。

4. 図面の簡単な説明

第1図はこの発明の第1の一実施例による楽音制御装置の構成を示すブロック図、第2図は同実施例に用いられる演奏操作子の構成を示す概略斜視図、第3図(a)および(b)はそれぞれ加速度センサ1の外観構成を示す正断面図および上面図、第4図～第15図はマイクロコンピュータ10内のCPUの動作を表すフローチャート、第16図はこの発明の第2の実施例による楽音制御装置に用いられる演奏操作子の外観構成を示す斜視図、第17図(a)および(b)はそれぞれ手持ち部15の外観構成の正面図および側面図、第18図はこの発明の第2の一実施例による楽音制御装置の構成を示すブロック図、第19図は従来のスライド操作子の概略構成を示す図である。

17₂の出力信号に基づいて制御する。尚、装置各部の詳細な動作については上述した第1の実施例と同様であるので、その説明を省略する。

以上説明したように、操作盤14に手持ち部15をスライドさせるようにしたので、従来のスライド操作子に比べて、手持ち部15の操作盤14への押圧のしかたを自由に変更できる点で操作性が向上すると共に、物理モデル音源のパラメータの制御も各一的でなく、様々に工夫することができる。

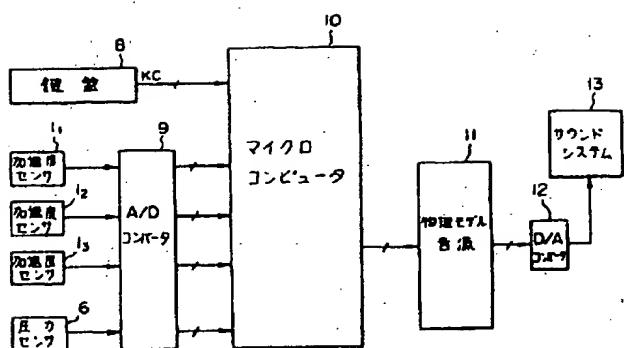
尚、上述した第2の実施例においては、操作盤14が水平である例を示したが、操作盤14にそりを持たせて手持ち部15をなめらかにスライドさせやすいようにし、操作性を向上させてもらよい。

「発明の効果」

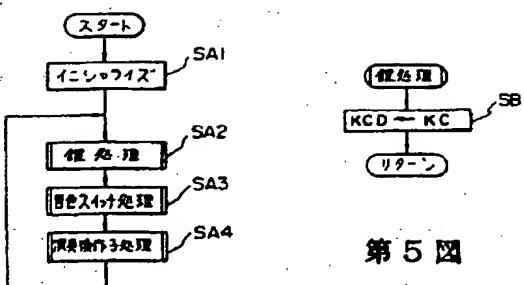
以上説明したように、この発明によれば、設置場所に制約されることはなく、自由に操作することができる演奏操作子を備え、演奏者の自由な動作に応じて楽音制御を行うことができるという効果がある。

1₁～1₄、16……加速度センサ、6、17₁、17₂……圧力センサ、10……マイクロコンピュータ、11……物理モデル音源、14……操作盤、15……手持ち部。

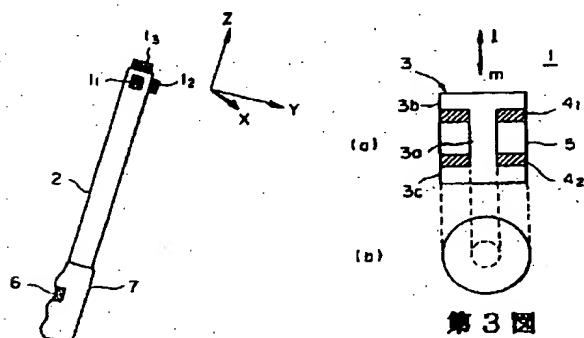
出願人 ヤマハ株式会社



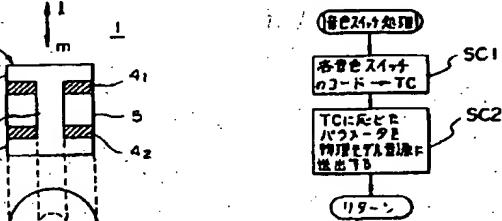
第1図



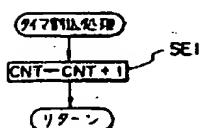
第4図



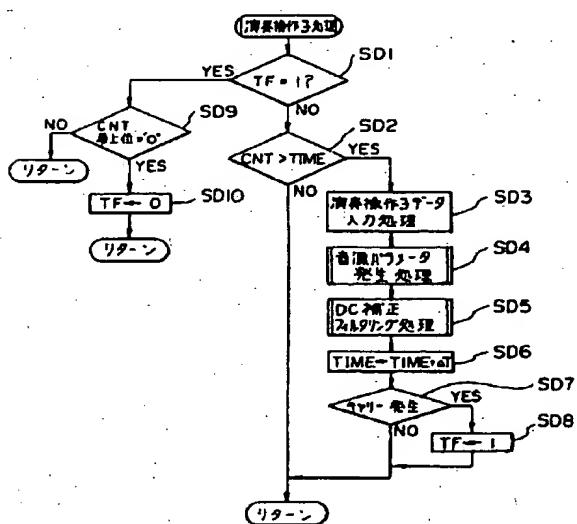
第2図



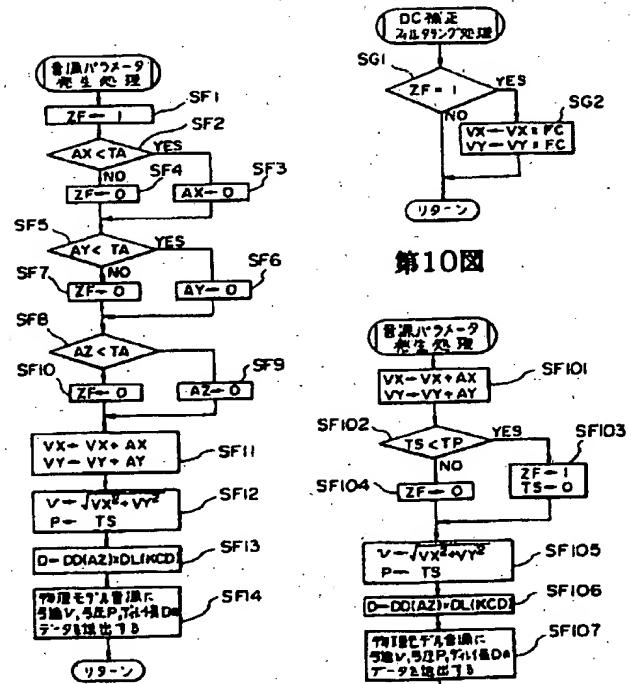
第3図



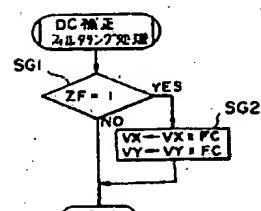
第8図



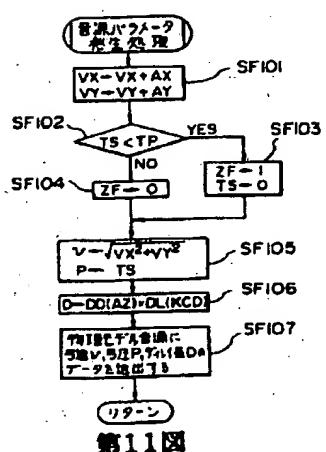
第7図



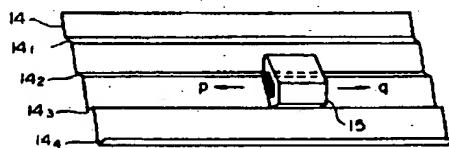
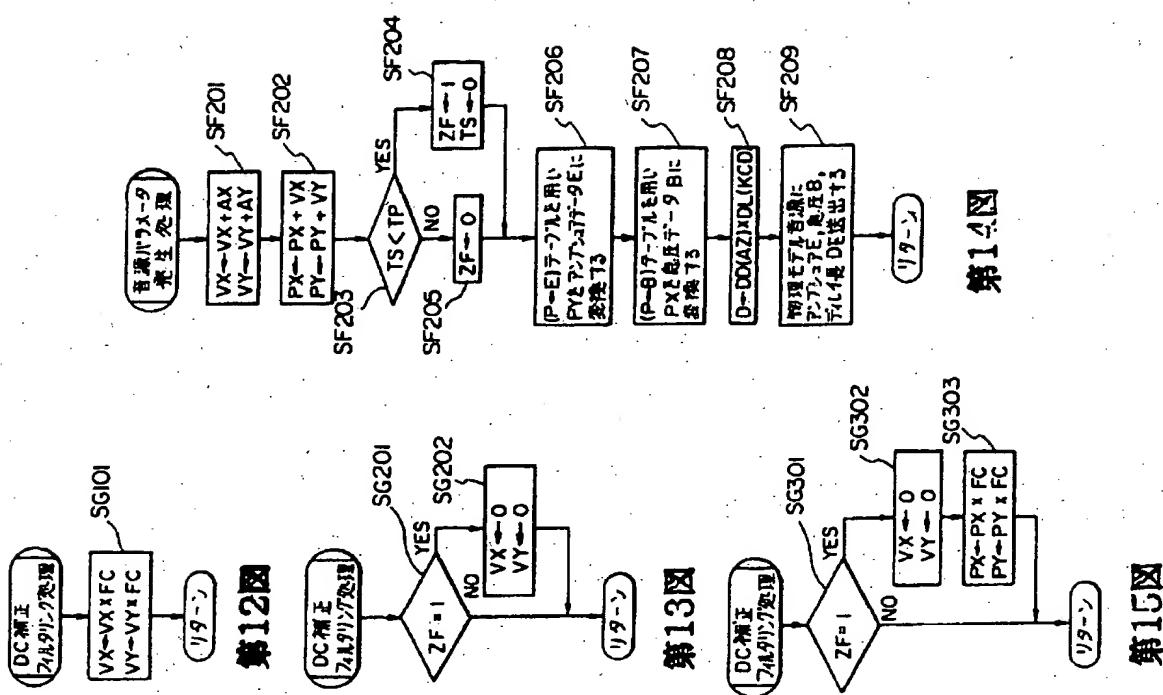
第9図



第10図



第11図

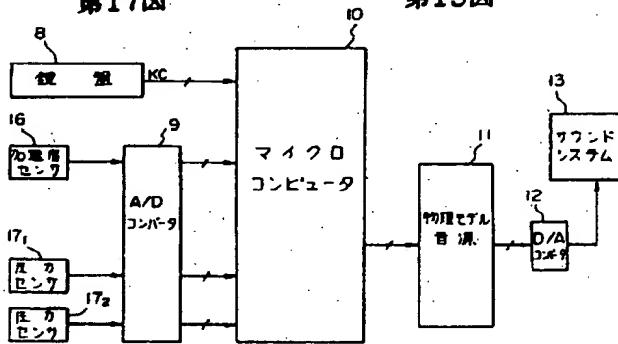


第16図



第17図

第19図



第18図

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.